

le equazioni d'una retta condotta nel punto (p, q, r) della traiettoria ; $x, y, \%$ le sue coordinate correnti; ξ, η , àr i coseni degli angoli ch'essa forma cogli assi, per cui

$$(i) \quad r + v\dot{t}^2 + \xi^2 = i,$$

e i la distanza variabile dal punto fisso (p, q, r) al punto variabile $(x, y, \%)$. Affinchè questa retta tocchi una sviluppoide è necessario e sufficiente che formi un angolo uguale a $\cos(M)$ colla tangente alla linea data nel punto (p, q, r) , epperò che si abbia

$$(II) \quad lp' + r, q' - \xi r' = \langle r' \cos \alpha \rangle O).$$

Ora, affinchè al variare del punto (p, q, r) le corrispondenti rette t sieno tutte tan-genti ad una *medesima* sviluppoide, è necessario che il sistema di quelle rette, oltre soggiacere alla condizione (II), sia suscettibile di avere un involuppo. Per istabilire questa seconda condizione si derivino rispetto ad n le tre equazioni:

riguardando come costanti le $x, y, \%$; si avranno in tal modo le

$$p' + \xi t - \xi II' = 0, \quad q' + v't + -\eta i' = 0,$$

$$r' + y't + 3\xi' = 0,$$

da cui eliminando le indeterminate t e i' si ottiene:

$$(III) \quad I' (T \xi r' - s \eta') + \eta' (a' - \xi r') + \xi' (v' - \eta/i') =$$

o :

questa è la condizione cercata. Supposte conosciute le p, q, r in funzione di u , le tre equazioni (I), (II), (III) serviranno in ogni caso a trovare l'equazione alle derivate ordinarie fra due sole variabili, la cui integrazione fornirà la soluzione del problema. Ciò potrà farsi in generale in molti modi, e converrà approfittare di questa larghezza per iscegliere nel modo più opportuno le quantità che conviene eliminare e quella che conviene assumere come variabile indipendente. Per l'applicazione del processo basta che sia possibile, come sarà sempre, eliminare fra le cinque equazioni (I), (II), (III) e le derivate delle due prime, quattro delle quantità $(H, \xi, \eta, (T, V), (\wedge, '3'))$ prese a due a due.

Trovati che siansi, in un modo o nell'altro, i valori di $\xi, \eta, 3$, si sostituiranno nelle equazioni

che rappresenteranno allora un sistema di rette dotate di involuppo, e le cui due derivate prese rispetto alla sola u , considerando le r, y, \wedge come costanti, si ridurranno quindi ad una sola equazione: quest'equazione e le due precedenti serviranno a deter-